## Università di Parma - Facoltà di Ingegneria Prova intermedia di sistemi multivariabili dell'11 Gennaio 2017

Es. 1) (8 punti) Considera il sistema a tempo discreto

$$x(k+1) = Ax(k) + Bu(k),$$

$$A = \begin{bmatrix} 3 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ -4 & 0 & -1 \end{bmatrix}, B = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ -1 \end{bmatrix}.$$

- a) Determina, se possibile, una matrice di retroazione F tale che A + BF abbia tutti gli autovalori in -2.
- b) Determina, se possibile, una matrice di retroazione F tale che A + BF abbia tutti gli autovalori in -1.

Es. 2) (8 punti) Considera il sistema a tempo discreto

$$x(k+1) = Ax(k) + Bu(k)$$
  
$$y(k) = Cx(k) ,$$

dove

$$A = \begin{bmatrix} -1 & 0 & 0 & -2 \\ 1 & 0 & 0 & 3 \\ -2 & -1 & -1 & -3 \\ 2 & 1 & 0 & 2 \end{bmatrix},$$

$$C = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

Determina i sottospazi di non osservabilità in k passi, per ogni valore di  $k \in \mathbb{N}$ .

Es. 3) (8 punti)

a) Determina la scomposizione di Kalman per il seguente sistema a tempo continuo, mettendo in evidenza gli zeri strutturali e le sottomatrici di questa forma

$$\dot{x}(t) = Ax(t) + Bu(t)$$
  
$$y(t) = Cx(t),$$

$$A = \left[ \begin{array}{cccc} 1 & 1 & 0 & -1 \\ -1 & -1 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right], \, B = \left[ \begin{array}{c} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{array} \right], \, C = \left[ \begin{array}{cccc} 1 & 1 & 0 & 1 \end{array} \right].$$

- b) Calcola la funzione di trasferimento del sistema.
- Es. 4) (8 punti) Un sistema a tempo continuo è descritto dall'equazione

$$\dot{x}(t) = \left[ \begin{array}{cc} 0 & 1 \\ 0 & 1 \end{array} \right] x(t) + \left[ \begin{array}{c} 0 \\ 1 \end{array} \right] u(t) \,,$$

determina una legge di controllo in retroazione che minimizzi la funzione di costo

$$J(u) = \int_0^{+\infty} (x^T(t)Qx(t) + u^T(t)Ru(t)) dt,$$

$$con Q = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} ed R = 1.$$

Es. 5) (3 punti bonus) Considera il sistema a tempo continuo

$$\dot{x}(t) = Ax(t) + Bu(t)$$
  
$$y(t) = Cx(t),$$

dimostra che  $X_R \subset X_{NO}$  se e solo se H(s) = 0.